

개인 프로젝트

언리얼 배경 작업
세부 기획서 / 공간/동선

맵 위계와 보행 공간의 설계

문서 최초 작성	문서 최종 수정
20230711	20231020
박도원	박도원

목차

개요 – 2P

1. 목차
2. 로그
3. 문서 계층

파트 목표 – 5P

1. 공간 설계 조건
2. 공간 완료 목표

공간 구성 – 7P

1. 공간 위계
2. 맵 역할
3. 보행 제약과 허들

제작/검수 – 10P

1. 배치 작업 순서
2. 월드 관리
3. 공간 검수 절차

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2023-07-11	박도원	공간 파트 작성	메인 확정 후 배치 위계를 정함
2	2023-07-12	박도원	보행 동선 기준 보강	ThirdPerson 검수 경로를 정함
3	2023-10-20	박도원	월드 관리 기준 정리	셀, HLOD, 맵 보관 기준을 정함
4				
5				
6				

개요 – 문서 계층



컨셉 → 메인 → 세부 순으로 상위 문서의 결정을 목표로 받아 구체화함.
강조 표시 = 이 문서

파트 목표 – 공간 설계 조건

상위 결정

원경, 보행, 근경 세 지점을 확보해야 함

맵 기반

Blank와 ThirdPerson 역할을 구분해야 함

설계 대상

구체 배치와 통과 폭을 정할 예정임

파트 목표 – 공간 완료 목표

세 관찰 지점을 끊김 없는 보행 경로로 연결할 예정임

3곳
관찰 지점

1경로
왕복 검수

0곳
필수 경로 막힘 목표

의도 한 장의 구도에 가려진 이동 문제를 찾음

근거 02_main.json의 배치, 이동, 광원 비교 절차를 해당 파트에 적용함 경로 수/막힘 기준은 설계 제안값임

공간 구성 – 공간 위계

관찰 가능한 야외 장면

원경

성벽과 지형 실루엣을 드러낼 예정임

- 지평선
- 주요 구조물

보행

높이 차이와 입구를 읽게 할 예정임

- 진입부
- 통과 공간

근경

재질과 접지를 살필 예정임

- 바닥 경계
- 잔해/식생

공간 구성 – 맵 역할

항목	설계 기준	판정/대응
baegyung	NewMap / NewWorld	지형/월드 비교 대상으로 둘 예정임
bgbgbg	Untitled	보행 배치 작업 대상으로 둘 예정임
baegyung2	NewMap / SimBlank	조명 시험과 템플릿을 구분함
샘플 맵	Overview, Demo, Preview 계열	본인 작업 맵 집계에서 분리함

공간 구성 – 보행 제약과 허들

항목	설계 기준	판정/대응
통로	캐릭터 캡슐이 여유 있게 통과	협소 구간은 폭을 늘릴 예정임
단차	기본 보행으로 경로 연결	점프 필수 장애물은 두지 않을 예정임
경계	외곽 추락 구간 식별	충돌 또는 배치로 접근을 제한함
카메라	입구/처마에서 시야 유지	가림이 길면 구조물을 조정함

제작/검수 – 배치 작업 순서

1

지형

큰 높이와 실루엣을 잡을 예정임

2

구조물

성벽, 입구, 통로를 배치할 예정임

3

세부

동선을 비우고 소품을 채울 예정임

제작/검수 – 월드 관리

항목	설계 기준	판정/대응
셀 로드	작업 구역 중심 부분 로드	인접 구역 전환을 확인함
HLOD	고정 구역부터 시험 생성	원거리 전환과 누락을 확인함
병합	구도가 고정된 묶음만 대상	병합 전 액터 구성을 보관함
외부 액터	맵과 연결 데이터 함께 관리	단독 umap 복사로 보관을 끝내지 않음

제작/검수 – 공간 검수 절차

1

왕복 보행

세 지점을 기본 이동으로 왕복함

2

오류 표시

막힘/가림 위치와 원인을 기록함

3

재검수

수정 지점과 인접 경로를 다시 확인함